

本書には下記のような誤りがありました。おわびして訂正いたします。

箇所	誤	正
p.14 図 1-6(a)	$P=4$	$P=5$
p.47 9行  11行	$k \cdots m$  $m$	$K \cdots M$  $M$
p.48 式 3-12     式 3-13	$a_1$  $a_n$  $b_0$  $b_1$  $b_m$  $b_n$	$a_{n-1}$  $a_0$  $b_m$  $b_{m-1}$  $b_0$  $b_m$
p.54 図 4-6 左	$G_2(s)$ に向かう左の矢頭	$G_2(s)$ に向かう左の矢頭を取り、 $G_2(s)$ から出る線にする。
p.58 下から2行	図 4-13(a)	図 4-12(a)
p.59 図 4-12(b)  図 4-14(b)(c)		係数器 $a$ に向かう右からの線に矢頭をつける。  $a_1, a_2, \lambda_1, \lambda_2$ に向かう右からの線に矢頭をつける。
p.68 下から3行	$\left( e^{(-\alpha+j\beta)t} - e^{(-\alpha-j\beta)t} \right)$	$\left( e^{(-\alpha+j\beta)t} - e^{(-\alpha-j\beta)t} \right)$
p.81 6-30 式	$L\omega$	$-L\omega$
p.84 9行	(負の虚軸)	(負の実軸)
p.90 [22]	式 6-65 の計算	式 6-63 の計算
p.93 例題 6-1 略解 1行	例題 3-8 で...	第3章演習問題 8 で...

<p>p.94 図 6-14</p> <p>(図を右のように訂正します。)</p>		
<p>p.98 下から 4 行</p>	<p><math>D</math></p>	<p><math>B</math></p>
<p>p.99 7 行</p> <p>9 行</p>	<p>フィードバック系</p> <p>フィードバック系</p>	<p>フィードバック制御系</p> <p>フィードバック制御系</p>
<p>p.99 下から 9 行</p> <p>図 7-3 タイトル</p> <p>[7]の文章</p>	<p>1 入出力系</p> <p>1 入出力系</p> <p>(右の文章に差し替えます。)</p>	<p>開ループ系</p> <p>開ループ系</p> <p><b>[7] フィードバック制御系の取り扱い</b></p> <p>図 7-1 のフィードバック制御系の場合、<math>R(s)</math> を <math>U(s)</math> と考え、ブロック線図の単純化 (4-2-3 参照) により得られる閉ループ伝達関数を <math>G(s)</math> と置きなおせば、図 7-3 の開ループ系に帰着できる。なお、ブロック線図を単純化せず直接扱う場合は、7-3 を参照。</p>
<p>p.109 下から 4 行 [28]タイトル 7 行</p>	<p>対象</p> <p>対象</p> <p>対象</p>	<p>対称</p> <p>対称</p> <p>対称</p>

p.110 図 7-19 タイトル式 分子	30	20
p.113 18行 19行 20行	$k=$ $k=$ $k=$	$K=$ $K=$ $K=$
p.119 問題 2 1行	例題 3-1 で...	第 3 章演習問題 8.で...
p.119 問題 7 2~3行	閉ループ達関数	閉ループ伝達関数
p.119 問題 8	図 7-17 において,	(削除しました)
p.121 6行	(速応性)	(過度特性, 速応性, 安定性)
p.121 7行	(安定性)	(定常特性)
p.125 の最下行~ p.126 の 2行  p.125 図 8-5 内	振幅減衰比が大きくなり, 整定時間も短くなる。そして, 矢印 Z 方向に移動する, すなわち, 固有角周波数 $\omega_n$ が大きくなった場合は周波数の周期が速く,  ・振幅減衰率: $\delta \rightarrow$ 大 ⇒整定時間が早い	振幅減衰比が小さくなり, 整定時間も長くなる。そして, 減衰係数が小さくなることから矢印 Z 方向に移動する。また, 矢印 Z 方向に移動すると固有角周波数 $\omega_n$ の値が大きくなることを意味し,  ・振幅減衰比: $\delta \rightarrow$ 小 ⇒整定時間が遅い
p.131 下から 2行	定常位置偏差の	定常位置偏差は
p.132 9行目  下から 10行目  下から 4行目	...定常偏差は一定値となり, ...  ...定常加速度偏差はなくなり, 定常速度偏差は...  ...一巡達関数が	...定常速度偏差は一定値となり, ...  ...定常速度偏差はなくなり, 定常加速度偏差は...  ...一巡伝達関数が
p.134 問題 4  問題 7	位置偏差定数, 速度偏差定数, 加速度偏差定数  位置定常偏差	定常位置偏差定数, 定常速度偏差定数, 定常加速度偏差定数  定常位置偏差

p.136 例題 9-1 問題 2 行 略解 5 行	抵抗 $R_2$ $R_2$	抵抗 $R_1$ $R_1$
p.138 19 行	各周波数	角周波数
p.140 例題 9-2 略解 1 行  2 行の式 の分母  4 行の式 の分母	$LJ$  $(RJ + LB)$  $RD + K_t K_e$	$L$  $RJ$  $RB + K_e K_t$
p.143 図 9-10 式の分母	$(RJ + LB)$	$RJ$
p.141 図 9-7	位相進み補償	位相遅れ補償器
p.141 9-6 式	(式の後ろに右を追加します。)	$(k > 0, T > 0, 0 < \alpha < 1)$
p.142 図 9-8(a)	-2dB $10 \log_{10} \alpha$	-20dB $20 \log_{10} \alpha$
p.144 11 行	【ステップ 1】	【ステップ 2】
p.145 下から 2 行	$T_I > T_D$ のとき	$T_I > T_D$ ( $T_I$ は積分時間, $T_D$ は微分時間) のとき
p.152 1 行と図 9-21	$\frac{LJs^3 + (RJ + LB)s^2 + (RB + K_e K_t)s}{(0.01s + 1)^4}$	$\frac{LJs^3 + (RJ + LB)s^2 + (RB + K_e K_t)s}{K_t(0.01s + 1)^4}$
p.194 4 行と図 11-1 9 行  図 11-2 と 11-3  14 行 下から 2 行	1 次遅れ要素  2 次遅れ系  2 次遅れ要素  2 次系 2 次要素	1 次遅れ要素  2 次遅れ要素  2 次遅れ要素  2 次遅れ要素 2 次遅れ要素
p.195 3 行	2 次系	2 次遅れ要素

p.197 11-8 式	$\cdots \cos k \omega t \cdots \sin k \omega t$	$\cdots \sin k \omega t \cdots \cos k \omega t$
9 行	$a_1 \cos \omega t + b_1 \sin \omega t$	$a_1 \sin \omega t + b_1 \cos \omega t$
11 行	$\cos \omega t$	$\sin \omega t$
11-9 式	$\cos \omega t$	$\sin \omega t$
14 行	式 11-9 の両辺に $\sin \omega t$	式 11-8 の両辺に $\cos \omega t$
11-10 式	$\sin \omega t$	$\cos \omega t$
図 11-5 上部	$\cos \omega t$ ↓	$\sin \omega t$ ↓
図 11-5 下部	↑ $\sin \omega t$	↑ $\cos \omega t$
p.198 図 11-6 縦軸目盛 3 段目	1. 5	0. 5
p.198 図 11-7(a) 縦軸目盛 3 段目	1. 5	0. 5
p.202 側注 11	…10 章側注 【37】 (p.180)	…10 章側注 【38】 (p.185)
p.206 下から 7 行	p.214 の側注 【17】 …	p.214 の側注 【18】 …
p.217 問題 2 式の分母	ReB	RB
p.230 表 12-2 の (9)の式中	$(A + X_1)$	$(A + X)$
p.233 図 12-17 上から 3 段目の	$X_1 \ X_2 \ X_4 \ M_0$	$X_1 \ X_4 \ X_2 \ M_0$

センサの列		
p.235 25行	$ f(t)  \geq Me^{at}$	$ f(t)  \leq Me^{at}$
p.236 13-12式	$e^{-st}$	$e^{-bt}$
p.239 と巻末のラプラス変換表 右段の4番目	$\cos(\omega t + \theta) \quad \frac{s \cos \theta + \omega \sin \theta}{s^2 + \omega^2}$	$\cos(\omega t + \theta) \quad \frac{s \cos \theta - \omega \sin \theta}{s^2 + \omega^2}$
p.239 と巻末のラプラス変換表 右段の7番目	$\cdots \left( \int f(t) \right) \quad \frac{1}{s} F(s) - \frac{1}{s} f^{(-1)}(0)$	$\cdots \left( \int f(t) dt \right) \quad \frac{1}{s} F(s) + \frac{1}{s} f^{(-1)}(0)$
p.257 5章演習 問題1.(2)のステップ応答の右式	$= \frac{3}{4} - \frac{1}{2}t + \frac{3}{4}e^{-2t}$	$= \frac{3}{4} + \frac{1}{2}t - \frac{3}{4}e^{-2t}$
p.258 2行	$\cdots = 0.2e^{-64}$	$\cdots = 0.2e^{-64t}$
p.258 3行	$i(t) = 2.5 \times 10^{-3} \left\{ 1 - \frac{e^{-200t}}{\sqrt{1-0.04}} \sin(1000\sqrt{1-0.04}t + 2.74) \right\}$	$i(t) = 2.5 \frac{e^{-200t}}{\sqrt{1-0.04}} \sin(1000\sqrt{1-0.04}t)$
巻末のラプラス変換表：右段の1番目	$\frac{1}{(s-a)^2 + b^2}$	$\frac{1}{(s-a)^2 + b^2}$